

# Mathe 1 Cheatsheet

## LAG

### Vollständige Induktion

Beweis erfolgt für  $n \geq 1, n \in \mathbb{N}$  mittels vollständiger Induktion.

**IV** für  $n = 1$ :  $\sum_{k=1}^N (4k - 3) = n(2n - 1) \iff (4 * 1 - 3) = 1 * (2 - 1) \iff 1 = 1 \checkmark$

**IA** für  $n \geq 1$ :  $\sum_{k=1}^N (4k - 3) = n(2n - 1)$

**IS** für  $n = n + 1$ :

$\sum_{k=1}^{N+1} (4k - 3) = (n + 1)(2(n + 1) - 1) \iff \sum_{k=1}^N (4k - 3) + (4 * (n + 1) - 3) = (n + 1)(2n + 1)$

nach **IA** gilt:

$n(2n - 1) + (4 * (n + 1) - 3) = (n + 1)(2n + 1) \iff 2n^2 - n + 4n + 4 - 3 = (n + 1)(2n + 1) \iff (2n^2 + 3n + 1 = 2n^2 + n + 2n + 1 \iff 2n^2 + 3n + 1 = 2n^2 + 3n + 1 \checkmark$

### Ebenenungleichungen

In  $\mathbb{R}_3$  kann es Ebenen der folgenden Formen geben:

1.  $E : \vec{x} = ToDo$

### Lineare Gleichungssysteme

Lösen von linearem Gleichungssystem  $A\vec{x} = \vec{b}$  mit Gauss durch elementare Zeilenumformungen (Addieren eines Vielfachen von anderen Gleichungen, Umtauschen von Gleichungen und Skalierung). Erw. Koeffizientenmatrix:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} A_{1,1} & A_{1,2} & A_{1,3} & \vec{b}_1 \\ A_{2,1} & A_{2,2} & A_{2,3} & \vec{b}_2 \end{array} \right)$$

### Inverse zu Matrizen

Es existiert ein  $A_{-1}$  zu einer Matrix  $A$ , wenn  $A$  quadratisch ist und das homogene LGS  $A * \vec{x} = \vec{0}$  nur die triviale Lösung hat. Dann gilt  $A_{-1} \times A = E$ . *Pivotspalten* sind Spalten, in denen nur in einer Zeile eine 1 steht. Gibt es nach Vor- und Rückwärtsphase noch Nicht-Pivotspalten, hat das LGS unendlich viele Lösungen. Gibt es eine Zeile  $(0, 0, 0, c)$  mit  $c \neq 0$ , gibt es keine Lösung.

## LU-Faktorisierung

- Soll  $A$  als untere Dreiecksmatrix  $L$  und obere Dreiecksmatrix  $U$  faktorisiert werden, gilt  $A = L \times U$
- $U$  ist die erste durch elementare Zeilenumformungen erreichte Matrix in Zeilenstufenform (ZSF) (**nicht** reduziert). Vertauschungen und Skalierungen sind zwecks Eindeutigkeit **nicht** erlaubt!
- $L$  ist das Produkt der invertierten Elementarmatrizen  $L = E_1^{-1} \times E_2^{-1} \times E_n^{-1}$  bis zum Erreichen von  $U$
- Lösung von  $L \times U = \vec{b}$ , wenn  $L$  und  $U$  bekannt sind durch  $L \times \vec{y} = \vec{b}$ . Dann  $U \times \vec{x} = \vec{y}$  lösen.

## Diskrete Strukturen

### Begriffsverbände

- Formaler Kontext  $G, M, I$  in Tabelle: Merkmale oben, Gegenstände links.
- Lesen von Begriffsverband: Von oben nach unten

### Kanonische Darstellung und Teiler

- Primfaktorzerlegung ist kanonische Darstellung, bswp.  $22 = 2^1 * 11^1$ . 3 teilt  $n \in \mathbb{N}$ , wenn Quersumme durch 3 teilbar ist. 11 teilt  $n \in \mathbb{N}$ , wenn alternierende Quersumme durch 11 teilbar ist. Bspw. 61259:  $6 - 1 + 2 - 5 + 9 = 11 \checkmark$
- Anzahl Teiler von  $n$ : Summe der Exponenten der Primfaktoren, jeweils + 1, bswp. 22:  $teilerzahl(22) = (1 + 1) * (1 + 1) = 4$  (nämlich 2, 11, 1, 22)
- Anzahl teilerfremder Zahlen zu  $n$ : Eulersche  $\varphi$ -Funktion. Für  $n \in \mathbb{N}$  mit den Primfaktoren  $p_1^a \dots p_k^b$ :  $\varphi(n) = n * (1 - \frac{1}{p_1}) * (1 - \frac{1}{p_2}) * \dots * (1 - \frac{1}{p_k})$  (p sind also immer die Basen)
- Primzahlen 1-100: 2, 3, 5, 7, 11, 13, 17, 19, 23, 29, 31, 37, 41, 43, 47, 53, 59, 61, 67, 71, 73, 79, 83, 89, 97

## ggT und euklidischer Algorithmus

ggT wird mit euklidischem Algorithmus bestimmt. In erweiterter Form:

$i$	$n_i$	$n_{i+1}$	$r$	$q_i$	$a_{i+1}$	$a_i$
1.	238	154	84	1	2	-3
2.	154	84	70	1	-1	2
3.	84	70	14	1	1	-1
4.	70	14	0	5	0	1
5.	14	0	ggT: 14		1	0

$$a_i = a_{i+2} - q_i * a_{i+1}$$

$$q_i = n_i \text{div} n_{i+1}$$

### Restklassenringe

- In  $\mathbb{Z}_{22}$  sind 0-21 drin, negative Zahlen: Solange  $22 \equiv 0 \pmod{n}$  addieren, bis Ergebnis in  $\mathbb{Z}_n$  liegt
- Einheit: Zahl  $a \in \mathbb{Z}_n$  ist Einheit, wenn  $a * b \equiv 1 \pmod{n}$ . Das gilt dann, wenn  $ggT(a, n) = 1$ .
- Nullteiler: Zahl  $a \in \mathbb{Z}_n$  ist Nullteiler, wenn  $a * b \equiv 0 \pmod{n}$
- Division nur für Einheiten. Ist  $a$  Einheit in  $\mathbb{Z}_n$ , dann wird inverses Element  $n^{-1}$  durch erw. euklidischen Algorithmus bestimmt (mit  $n$  als erstem Wert und  $a$  als zweitem). Inverses zu  $n$  ist dann der Wert, der als  $a_1$  oben rechts rauskommt.
- Rechnen mit Potenzen:  $a^m * a^n = a^{m+n}$ ,  $a^n = a^{n \bmod (p-1)}$
- Lemma von Euler-Fermat:  $a^{\varphi(n)} \bmod n = 1$ , falls  $a$  zu  $n$  teilerfremd ist ( $ggT(a, n) = 1$ )